



Stazione Cobot

Istruzioni per l'uso / per il montaggio

Sommario

1.	Informazioni generali.....	3
1.1	Produttore dell'impianto.....	3
1.2	Versione.....	3
2.	Sicurezza	4
2.1	Utilizzo previsto	4
3.	Dati tecnici.....	5
3.1	Robot collaborativi compatibili	5
4.	Struttura meccanica.....	6
5.	Montaggio	7
5.1	Montaggio di un robot collaborativo.....	7
5.2	Posa dei cavi, sensori.....	9
6.	Trasporto	10
6.1	Condizioni di immagazzinaggio/trasporto	10
7.1	Requisiti del personale.....	11
7.2	Collegamento	11
8.	Ispezione, manutenzione, pulizia	12
9.	Smaltimento	13
10.	Dichiarazione di conformità UE.....	14

1. Informazioni generali

1.1 Produttore dell'impianto

Robotunits GmbH
Dr. Walter Zumtobel Str. 2
A-6850 Dornbirn
Tel. +43 5572 22000 200
Fax +43 5572 22000 9200
info@robotunits.com
www.robotunits.com

1.2 Versione




Versione	Tipo	Data
01	traduzione del documento originale	06/06/2023

2. Sicurezza

2.1 Utilizzo previsto

La Stazione Cobot funge da sottostruttura mobile per i robot collaborativi.

Ai sensi della Direttiva Macchine 2006/42/CE, la Stazione Cobot è una "attrezzatura intercambiabile". Si veda l'appendice per la dichiarazione di conformità.

 AVVERTENZA	
 	<p>Morte o lesioni gravi dovute al ribaltamento della Stazione Cobot</p> <p>Se la Stazione Cobot si ribalta, sussiste il rischio di lesioni.</p> <ul style="list-style-type: none">• Tenere conto dei momenti di ribaltamento.• Se necessario, fissare il telaio al pavimento.• Seguire le istruzioni di fissaggio del produttore del cobot.

3. Dati tecnici

3.1 Robot collaborativi compatibili

Cobot	Unità	Valore
sbraccio massimo	[mm]	1400
velocità TCP	[mm/s]	500
peso massimo movimentabile	[kg]	10
peso massimo Cobot	[kg]	40
controllo	Consiglio: installare nella sottostruttura	

Compatibile con i seguenti prodotti, per esempio:

ABB

- CRB 14050 (YuMi)
- CRB 15000 (GoFa)
- IRB/CRB 1100 (SWIFTI)

Fanuc

- CR-4iA
- CRX-5iA
- CR-7iA e CR-7iA/L
- CRX-10iA
- CRX-10iA/L

UR

- UR3e
- UR5e
- UR10e

Suggerimento: Lo sbraccio e il peso di movimentazione vengono utilizzati per calcolare il momento di ribaltamento, che è decisivo per valutare il rischio di ribaltamento.

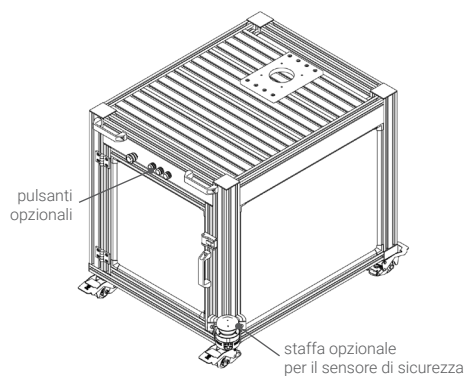
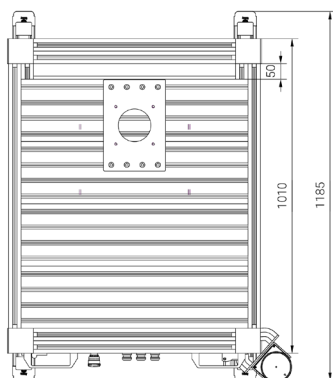
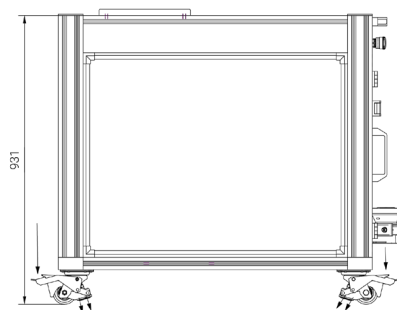
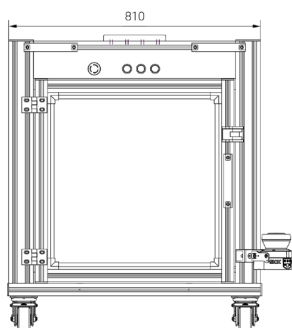
Sottostruttura

La modifica delle dimensioni standard può portare a una variazione della stabilità.

Sottostruttura	Unità	Valore
larghezza minima	[mm]	800
lunghezza minima	[mm]	1000
altezza massima piano di lavoro	[mm]	1000
peso minimo	[kg]	70



4. Struttura meccanica

Dimensioni:



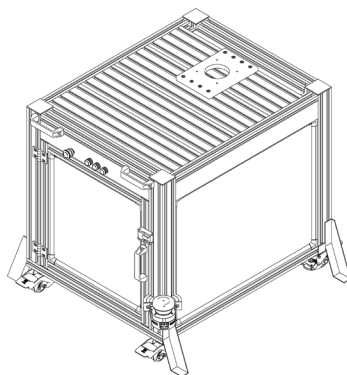
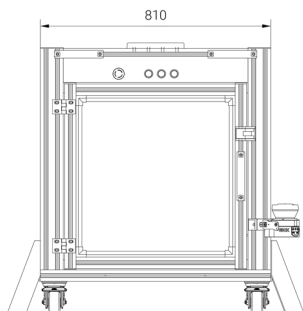
5. Montaggio

5.1 Montaggio di un robot collaborativo

 ATTENZIONE	
	<p>Rischio di lesioni se il cobot è troppo pesante o grande</p> <p>Se la Stazione Cobot si ribalta, sussiste il rischio di lesioni.</p> <ul style="list-style-type: none">• Montare solo robot collaborativi compatibili (vedere i dati tecnici).• Montare il cobot al centro.• Tenere conto dei momenti di ribaltamento e, se necessario, fissare il telaio al pavimento.• Seguire le istruzioni di fissaggio del produttore del cobot.

AVVISO	
	<p>Danni materiali dovuti al ribaltamento</p> <p>Il ribaltamento della Stazione Cobot può danneggiare il cobot.</p> <ul style="list-style-type: none">• Montaggio da parte di personale specializzato autorizzato.• Montare solo robot collaborativi compatibili (vedi dati tecnici).• Montare il cobot al centro.• Tenere conto dei momenti di ribaltamento e, se necessario, fissare il telaio al pavimento.• Seguire le istruzioni di fissaggio del produttore del cobot.

Il produttore consiglia il fissaggio con piedini regolabili (ad esempio 4 BAP2017 o 4 BAP2051).



5. Montaggio



Avvertenza

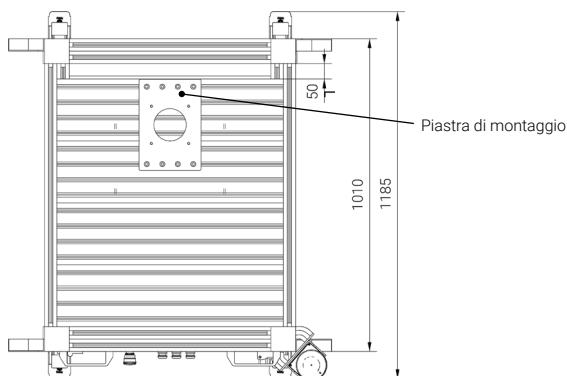


Rischio di lesioni dovute al ribaltamento o alla caduta del cobot

Se le viti sono troppo corte, c'è il rischio che si strappino.

- Osservare le istruzioni di montaggio del produttore del cobot, in particolare per quanto riguarda le viti da utilizzare.
- Se necessario, utilizzare viti più lunghe per sfruttare l'intera profondità di avvitamento della piastra di montaggio.

Esempio: montaggio centrale del cobot





5.2 Posa dei cavi, sensori

La posa dei cavi e l'installazione dei sensori devono essere eseguiti dal cliente. Se è necessaria la messa a terra, anche questa deve essere installata dal cliente. I connettori sono tutti conduttivi.

6. Trasporto

6.1 Condizioni di immagazzinaggio/trasporto

⚠ AVVERTENZA	
 	<p>Lesioni gravi a causa del ribaltamento della Stazione Cobot</p> <p>Esiste il rischio di lesioni agli arti superiori e inferiori se la Stazione Cobot viene conservata o trasportata in modo inadeguato.</p> <ul style="list-style-type: none">• Trasportare solo con carrelli industriali. Il trasporto in sospensione è vietato.• Fissare la macchina per evitare il ribaltamento durante il trasporto e l'immagazzinaggio.

AVVISO	
	<p>Pericolo dovuto all' immagazzinamento inadeguato</p> <ul style="list-style-type: none">• Non immagazzinare all'aperto.

7. Messa in servizio

7.1 Requisiti del personale

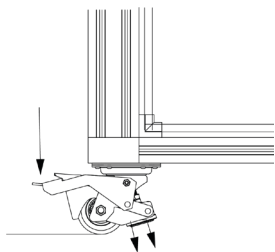
Tutti gli interventi alla Stazione Cobot devono essere effettuati solo da specialisti qualificati e autorizzati.

7.2 Collegamento



Il collegamento della Stazione Cobot non viene eseguito da Robotunits. Seguire le istruzioni del produttore del cobot.

Procedura:

- Il cobot è montato
- ⇒ Bloccare le ruote regolabili (vedi figura)
- ✓ La Stazione Cobot è pronta per il funzionamento.



Fissaggio delle le ruote regolabili

 ATTENZIONE	
	<p>Pericolo dovuto al rotolamento</p> <p>Rischio di lesioni agli arti inferiori a causa del rotolamento via della Stazione Cobot.</p> <ul style="list-style-type: none">• Bloccare le ruote regolabili prima di accendere il cobot.

8. Ispezione, manutenzione, pulizia

La corretta manutenzione della attrezzatura intercambiabile è fondamentale per un funzionamento senza problemi e per una lunga durata.

Interventi che deve eseguire il personale operativo:

- pulire con panni morbidi asciutti o leggermente umidi
- aspirare in caso di impurità di dimensioni maggiori
- pulire i sensori, se necessario
- ispezione visiva per verificare la presenza di eventuali danni; se necessario, commissionare la riparazione alla manutenzione di fabbrica

9. Smaltimento

Il prodotto contiene materiali preziosi (metalli, plastica, gruppi elettrici) che possono essere riciclati separatamente.

Al termine della vita utile, portare il prodotto in un centro di smaltimento specializzato.

10. Dichiarazione di conformità UE

In qualità di produttore dell' attrezzatura intercambiabile, dichiariamo sotto la nostra esclusiva responsabilità che l' attrezzatura intercambiabile indicata di seguito è conforme alla normativa di armonizzazione dell'UE elencata di seguito. Come base per la conformità sono state utilizzate le norme armonizzate pertinenti dell'UE e, ove applicabili, ulteriori specifiche.

Produttore: Robotunits GmbH
Dr. Walter Zumtobel Strasse 2
6850 Dornbirn, AUSTRIA

Prodotto:



Normativa di armonizzazione pertinente (direttive):

2006/42/CE (09/06/2006) Direttiva macchine

Norme armonizzate applicate:

EN ISO 12100:2010 Sicurezza del macchinario - Principi generali di progettazione -
Valutazione del rischio e riduzione del rischio

Rappresentante autorizzato per la documentazione tecnica:

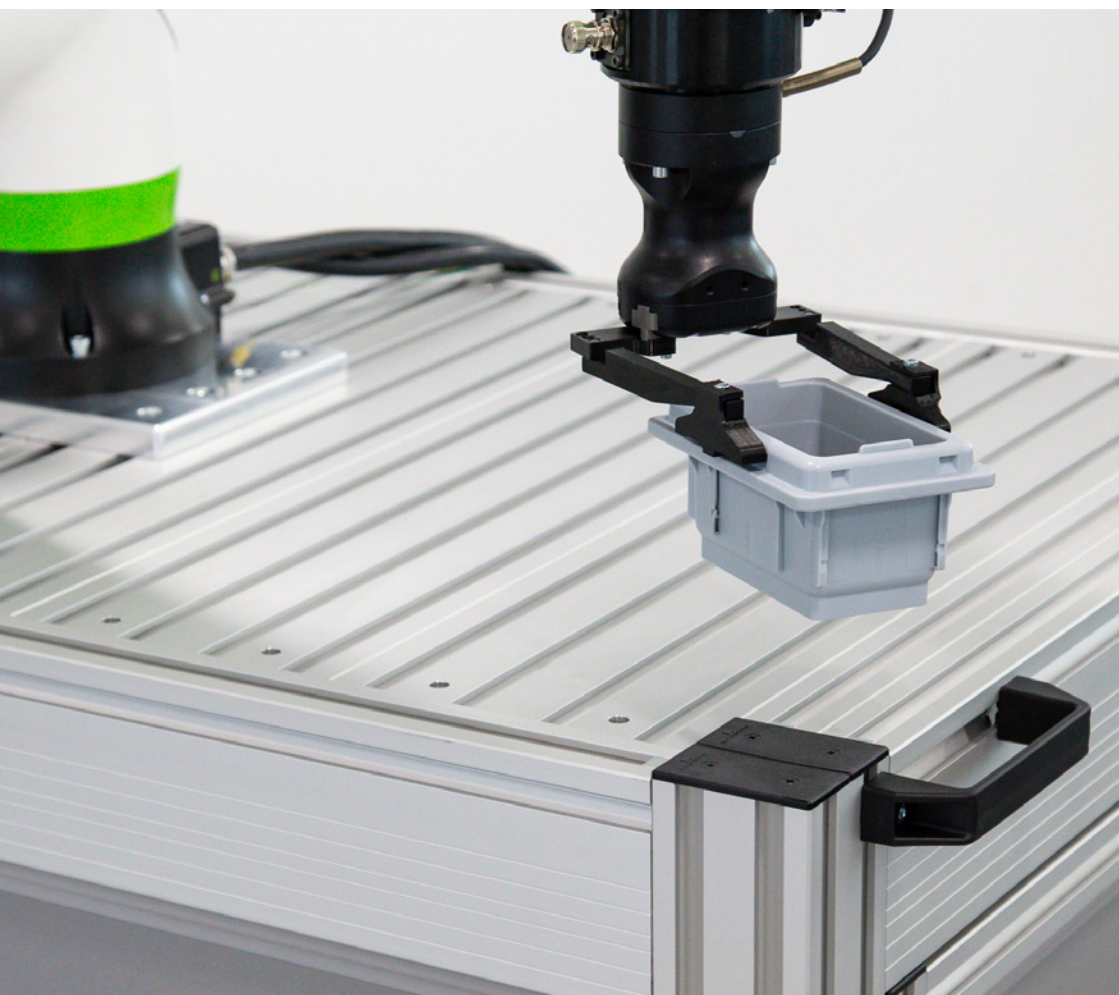
Robotunits GmbH
Dr. Walter Zumtobel
Straße 2
6850 Dornbirn, AU-
STRIA

Firmato in nome e per conto di:

Robotunits GmbH

Christian Beer
Amministratore delegato

Dornbirn, 13/01/2023



Ci riserviamo il diritto di apportare modifiche tecniche in qualsiasi momento.
Non ci assumiamo alcuna responsabilità per gli errori di battitura e di stampa.

Austria • Germania • Svizzera • Italia • Francia • Spagna • Repubblica Ceca • Stati Uniti • Australia